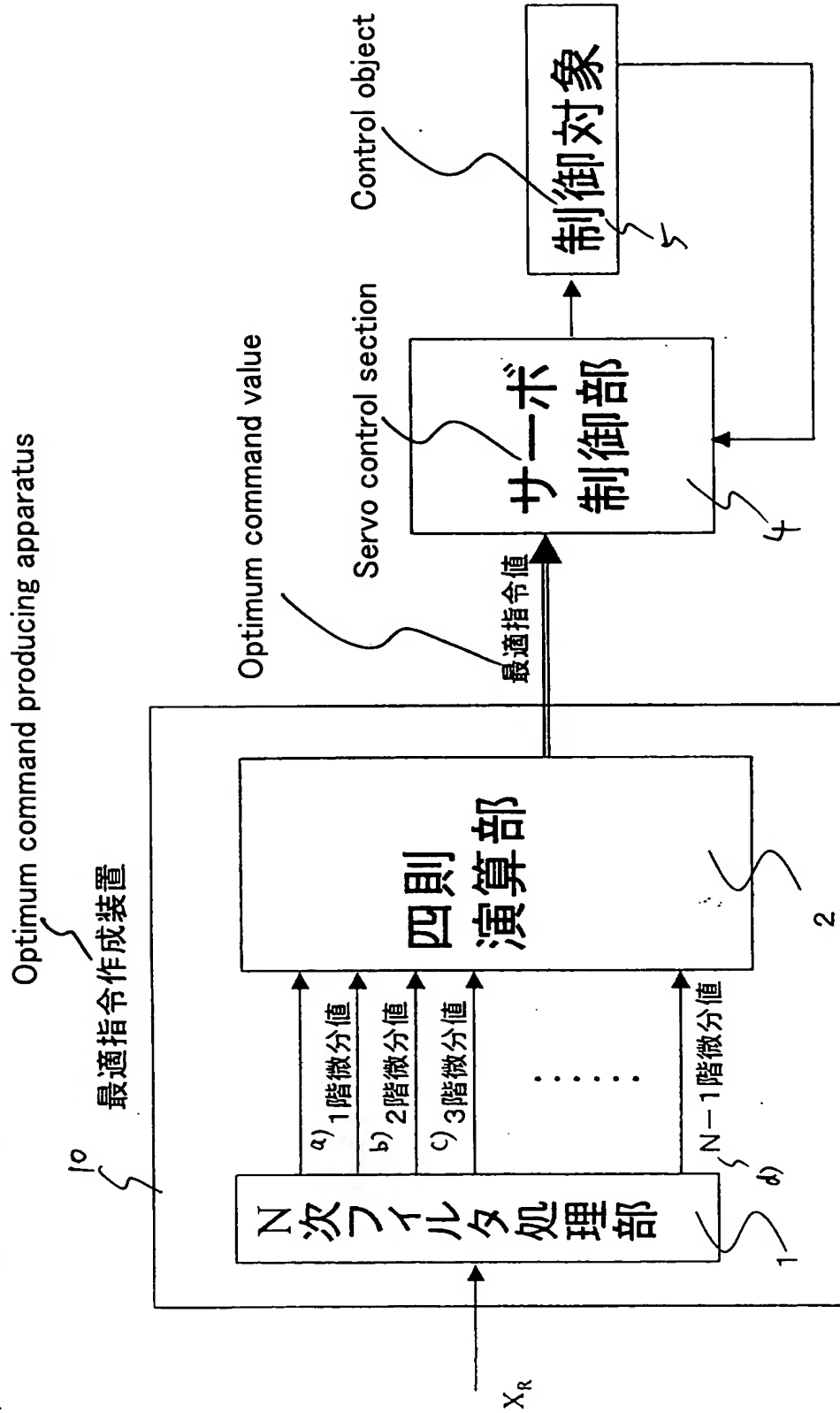Fig. 1

a) 1-rank differential value
b) 2-rank differential value
c) 3-rank differential value
d) (N−1)-rank differential value

1) N-order filter processing section
2) Arithmetic unit

Fig. 2

Control object

制御対象

Servo control section

サーボ制御部

Optimum command value

最適指令値

Optimum command producing apparatus

最適指令作成装置

M次フィルタ処理部

四則演算部

a) 1階微分値
b) 2階微分値
c) 3階微分値

N−1階微分値

N次フィルタ処理部

X_R

a) 1-rank differential value
b) 2-rank differential value
c) 3-rank differential value
d) (N−1)-rank differential value
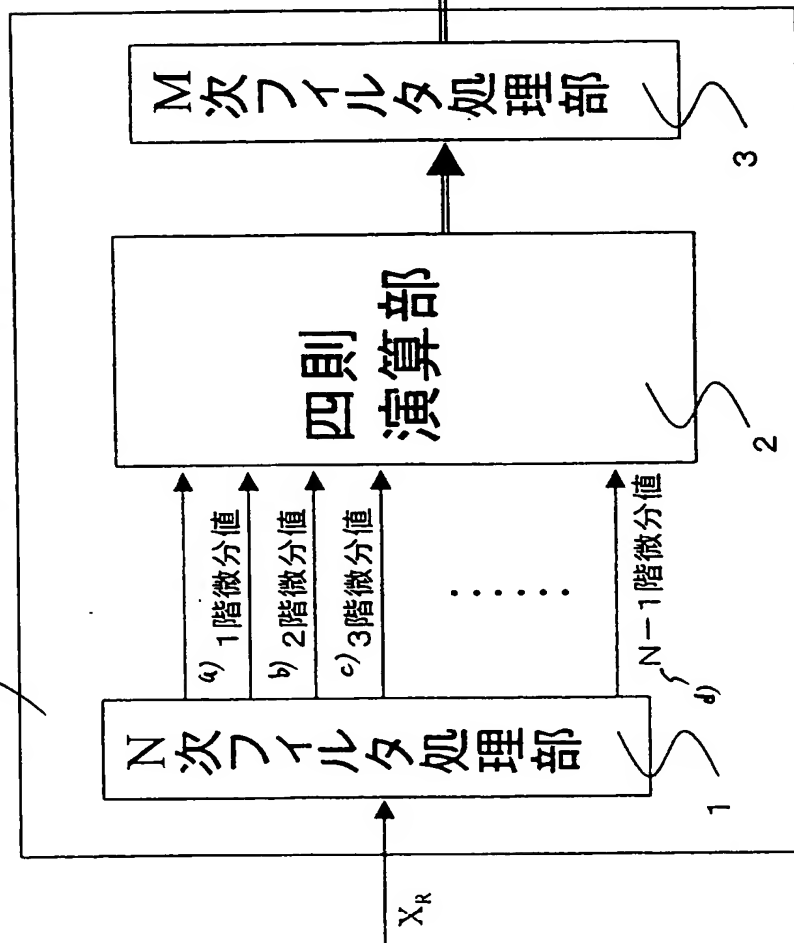
1) N-order filter processing section
2) Arithmetic unit
3) M-order filter processing section

Fig. 3

31 模擬フィードバック制御装置

X_R

$+$ ε_M $-$

模擬補償回路 32

V_R

被制御対象模擬回路 33

X_M

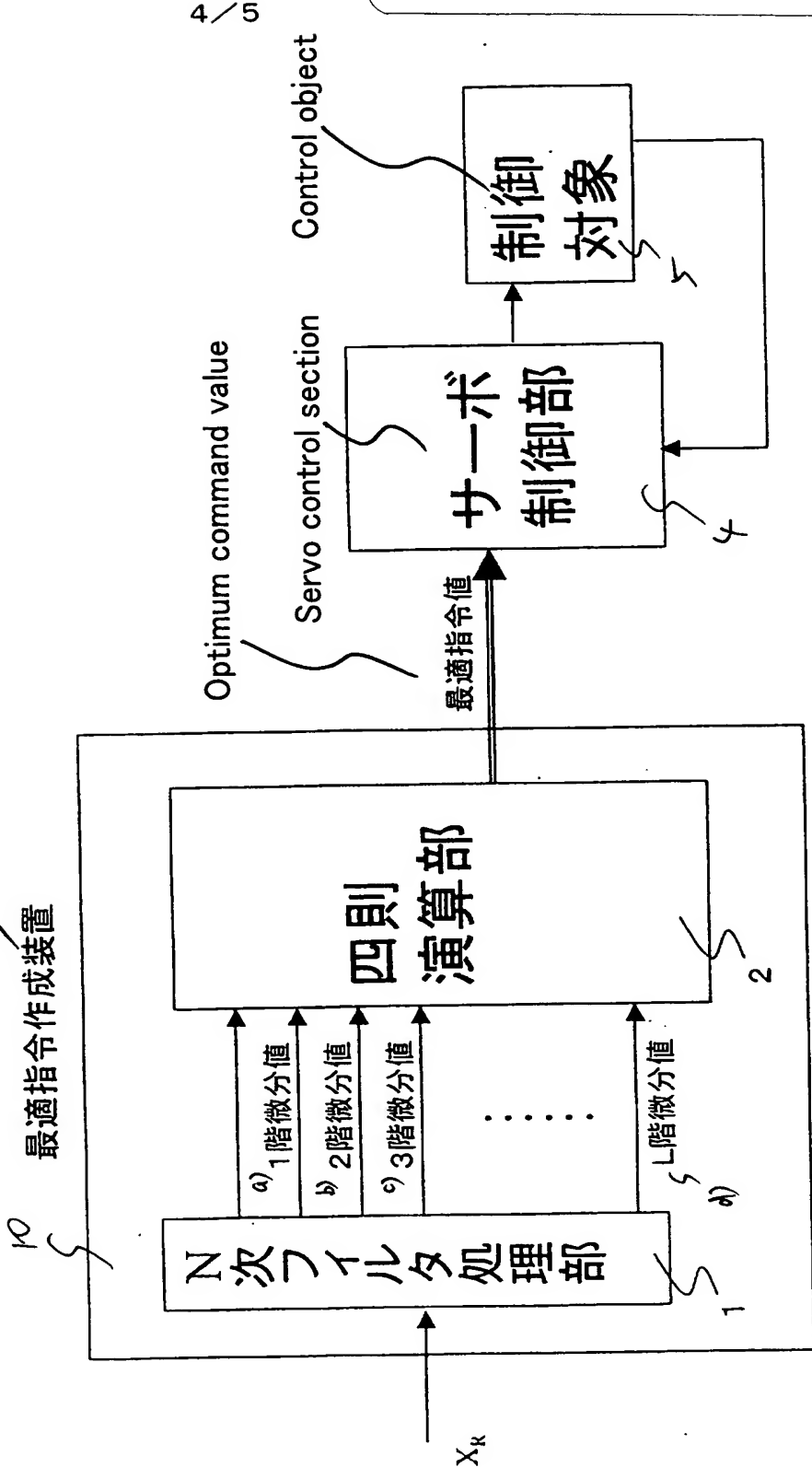$+$ ε $-$

補償回路 34

V_ε $+$ V $+$

被制御対象 35

X
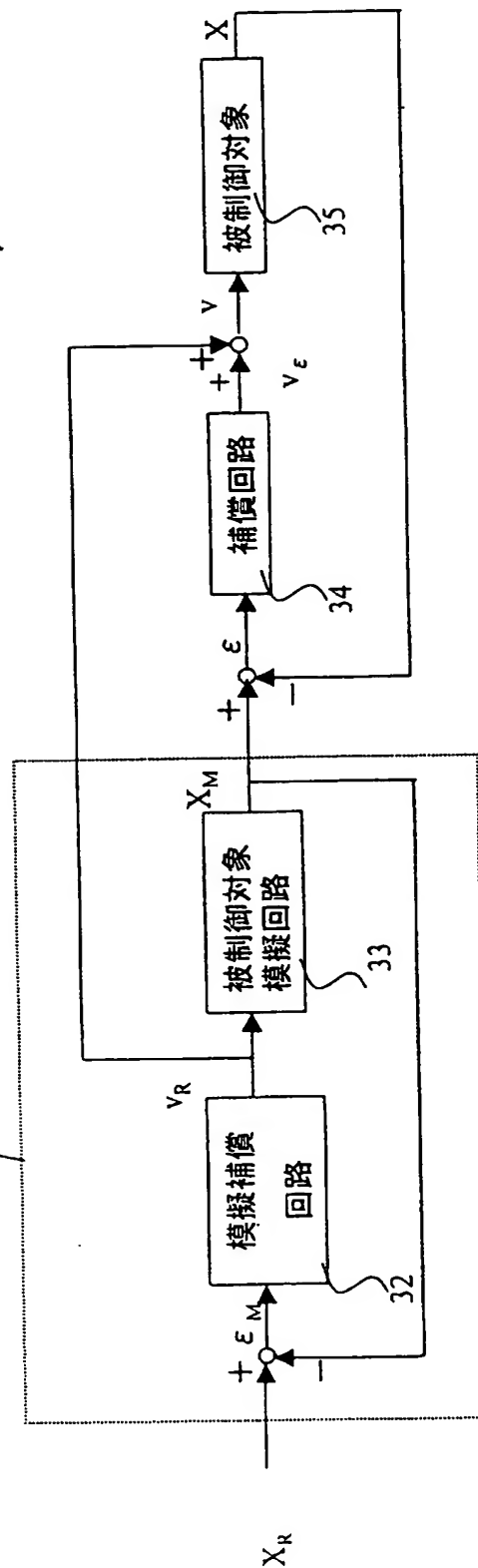
(31) simulation feedback control apparatus
(32) simulation compensating circuit
(33) controlled object simulating circuit
(34) compensating circuit
(35) controlled object

Jun HAGIHARA, et al.
OPTIMUM COMMAND PRODUCING
April 8, 2005
Darryl Mexic   202-293-7060
Q87381
4 of 5

107530751

4／5

Fig. 4

Optimum command producing apparatus

最適指令作成装置

Optimum command value

最適指令値

Servo control section

サーボ
制御部

Control object

制御
対象

N-order filter processing section

N次
フィルタ
処理部

Arithmetic unit

四則
演算部

X_R

a) 1階微分値
b) 2階微分値
c) 3階微分値
d) L階微分値

......

a) 1-rank differential value
b) 2-rank differential value
c) 3-rank differential value
d) L-rank differential value

1) N-order filter processing section
2) Arithmetic unit

Fig. 5